EUROPEAN PATENT OFFICE

Patent Abstracts of Japan

E5-93124-SK-D(3)

PUBLICATION NUMBER

05054406

PUBLICATION DATE

05-03-93

APPLICATION DATE

21-08-91

APPLICATION NUMBER

03209226

APPLICANT:

MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD;

INVENTOR:

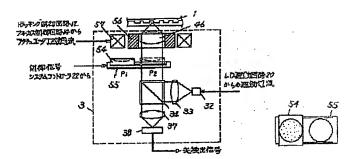
GOTO YASUHIRO;

INT.CL.

G11B 7/09

TITLE

OPTICAL DISK DEVICE



ABSTRACT :

PURPOSE: To identify plural optical disks whose disk base plate; are different in thickness and to record, reproduce or erase an information signal.

CONSTITUTION: Laser beam is converged without aberration by using an objective lens 46 with regard to the disk base plate whose thickness is d_2 and is converged without aberration by using the objective lens 46 and a wave front correction lens 54 with regard to the disk base plate whose thickness is d_1 So, information signal is properly recorded, reproduced or erased on both disks. Further, the objective lens 46 is made to approach the surface of a disk at constant speed by a lamp generating circuit, and the time interval at which two S-shaped wave forms take place in a focus error signal is measured by a counter. So, the thickness of a disk base plate is identified with no special detector provided.

COPYRIGHT: (C)1993,JPO&Japio

(19)日本國特許庁 (JP) (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平5-54406

(43)公開日 平成5年(1993)3月5日

(51) Int.Cl.5

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

G11B 7/09

B 2106-5D

審査請求 未請求 請求項の数3(全10頁)

(21)出願番号

特願平3-209226

(22)出願日

平成3年(1991)8月21日

(71)出願人 000005821

松下電器産業株式会社

大阪府門真市大字門真1006番地

(72)発明者 宮川 直康

大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器

産業株式会社内

(72)発明者 後藤 泰宏

大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器

産業株式会社内

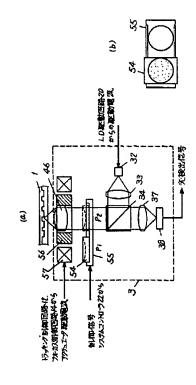
(74)代理人 弁理士 小鍜治 明 (外2名)

(54) 【発明の名称】 光デイスク装置

(57)【要約】

【目的】 互いにディスク基板の厚さが異なる複数の光 ディスクを識別し、情報信号を記録、再生または消去す ることを可能にする。

【構成】 厚さ d₂ のディスク基板に対しては対物レン ズ46によってレーザビームを収差なく集光し、厚さd 1のディスク基板に対しては対物レンズ46と波面補正 レンズ54によってレーザビームを収差なく集光するこ とによって、どちらのディスクにも情報信号を良好に記 録、再生もしくは消去できる。また、ランプ発生回路で 対物レンズ46を一定速度でディスク1面に近づけ、フ ォーカス誤差信号に生じる2つのS字波形の発生する時 間間隔をカウンタで計測することにより、ディスク基板 の厚さを特別の検出器を設けること無しに識別可能にな



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 厚さが異なるN(N≥2)個のディスク 基板に対してそれぞれ収差補正がなされたN個の集束光 学系と、

装着された光ディスクの基板の厚さを識別し、識別した 結果に応じた識別信号を出力するディスク識別手段と、 前記識別信号に応じて前記集束光学系の1つを選択する 制御手段とを備えた光ディスク装置であって、

前記集東光学系は、光を発する発光手段と、前記発光手 段から放射される光束を光ディスクに集光する対物レン 10 は、この集束ビームのスポット径Dを小さくする必要が ズと、前記光ディスクからの反射光を検出する光検出手 段と、前記光束の向きを補正するN個の波面補正手段 と、前記N個の波面補正手段を保持し、保持したN個の 前記波面補正手段のうちの一つを、前記発光手段と前記 光ディスクの間の光路上に位置させる移動手段とを備え た光ヘッドでなる光ディスク装置。

【請求項2】 発光手段からの光束が集束したフォーカ ス位置と光ディスクの反射面との光軸方向の距離を検出 するフォーカス誤差検出手段と、

前記集光位置を光軸方向へ移動させるフォーカス位置制 20 る。 御手段と、

前記フォーカス誤差検出手段の出力するフォーカス誤差 信号を所定の第1の基準値と比較し、前記フォーカス誤 差信号が前記第1の基準値よりも大なるときは第1の信 号を出力する第1の比較手段と、

前記フォーカス誤差信号を所定の第2の基準値とを比較 して、前記フォーカス誤差信号が前記第2の基準値より も大なるときは第2の信号を出力する第2の比較手段

前配第1及び第2の信号が入力され、前記フォーカス位 30 置制御手段が前記フォーカス位置を前記光ディスクへ近 づく方向へ移動させたときに出力される前記第1の信号 と前記第2の信号の時間間隔を計測して時間間隔情報を 出力する計測手段と、からなるディスク判別手段を備え た請求項1記載の光ディスク装置。

【請求項3】 発光手段を光ディスクの記録領域以外の 特定の領域上に移動させる位置制御手段を備え、前記光 ディスクの回転を止めた状態で前記発光手段からの光束 を前記領域に集光させることにより、時間間隔情報を計 測することを特徴とする請求項2記載の光ディスク装 40 る。 置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、従来のCD(コンパク ト・ディスク)並の記録密度を有する光ディスクと、C Dとはディスク基板の厚さが異なりかつ高い記録密度の 光ディスクの両方に、情報信号を記録,再生または消去 することが可能な光ディスク装置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】近年、CDプレーヤ等の再生専用の光デ 50 とによって生じる球面収差を打ち消すよう設計されてい

ィスク装置に加えて、情報信号を記録再生することが可 能な光ディスク装置の開発が盛んである。

【0003】通常、光ディスクへの情報信号の記録及び 再生は、半導体レーザなどの放射ピームがレンズによっ て光ディスクの記録層に集束されることによって行われ る。ここで、記録層とは、CDではピット層のことであ り、記録可能光ディスクでは集束レーザビームによって 変形、光学定数の変化または磁区の形成などがなされる 層のことである。光ディスクの記録密度を上げるために ある。このDはレンズの開口数NAとレーザ光の波長入 に対し(数1)に示す関係になる。

[0004]

【数1】

$$D = \frac{\lambda}{N A}$$

【0005】(数1)は、NAの大きなレンズほどビー ムスポット径Dが小さく絞られることを示している。即 ち、NAを大きくすることにより高密度記録が可能にな

【0006】ところが、レンズのNAが大きくなると、 チルトと呼ばれるディスクの傾き誤差による集束ビーム の収差が大きくなる。特にコマ収差が大きくなる。コマ の波面収差Wcとチルト角α及びNAとは、ディスク基 板の厚さ d 及び屈折率 n をもちいると、(数2)に示す 関係になる。

[0007]

【数2】

Wc
$$\frac{n^2-1}{2n^3}$$
 od o α o (NA) 3

【0008】(数2)は、従来よりも大きなNAのレン ズが用いられた場合、チルト角が同じでもコマ収差が増 大してしまうことを示している。ところが、同式よりデ ィスク基板の厚さdが薄くすることが、コマ収差の抑制 に効果があることがわかる。従って、高密度記録のため の光ディスクでは、ディスク基板の厚さが従来の光ディ スクに比べて薄い方が好ましく、従って、薄いディスク 基板に対応した対物レンズを用いた光ヘッドが必要とな

【0009】一方、高密度記録に対応した光ディスク装 置でも、これまでの豊富なソフトウエア資産が活かされ るよう、従来の基板の厚い光ディスクも再生できる方が 好ましい。

[0010]

【発明が解決しようとする課題】ところが、薄い基板用 に設計された光ヘッドは、厚い基板の光ディスクには使 用できない。以下その理由を説明する。光ディスク用の 対物レンズは、集光ビームがディスク基板を通過するこ

る。この収差補正はディスク基板の厚さに応じてなされ るので、設計値と異なる厚さのディスク基板を通過する 集光ビームに対しては、収差補正は正しくなされない。 このことを図を用いて説明する。図6は厚さの異なるデ ィスク基板による収差の発生状況を説明する略側面図で ある。(a)は薄いディスク基板用に設計された対物レ ンズで、設計値通りの厚さのディスク基板を通してビー ムが集光された状態を光線追跡した図である。同図に於 て、破線は記録層の表面を示しており、対物レンズを出 射した光線はすべて記録層表面上の一点Oに集光してい 10 別手段を備えている。 る。(b)は(a)と同じ薄いディスク基板用に設計さ れた対物レンズで、設計値よりも厚いディスク基板を通 してビームが集光された状態を光線追跡した図である。

(b) では、対物レンズの最外周縁部から出射された光 線は記録層表面上の点O'に集光するが、光軸に近い光 線ほど手前に集光してしまう。これが球面収差であり、 この収差が発生すると、対物レンズは光ピームをいわゆ る回折限界まで集光できない。従って、薄いディスク基 板用に収差補正された対物レンズでは、厚いディスク基 板を有する光ディスクには、情報信号を記録、再生また 20 ムを光ディスクの記録層に収差なく集光する。 は消去することができない。同様に、厚いディスク基板 用に収差補正された対物レンズでは、薄いディスク基板 を有する光ディスクには、情報信号を記録、再生または 消去することができない。

【0011】本発明はかかる点に鑑み、互いにディスク 基板の厚さが異なる複数の光ディスクを識別し、情報信 号を記録、再生または消去することが可能な光ディスク 装置を提供することを目的とする。

[0012]

【課題を解決するための手段】この目的を達成するため 30 に本発明の光ディスク装置は、厚さが異なるN(N≥ 2) 個のディスク基板に対してそれぞれ収差補正がなさ れたN個の集束光学系と、装着された光ディスクのディ スク基板の厚さを識別し、識別した結果に応じた識別信 号を出力するディスク識別手段と、識別信号に応じて集 東光学系の1つを選択する制御手段とを備えた光ディス ク装置であって、集束光学系は、発光手段から放射され る光束を光ディスクに集光する対物レンズと、光ディス クからの反射光を検出する光検出手段と、光束の向きを 保持し、保持したN個の波面補正手段のうちの一つを、 制御信号に応じて選択して、発光手段と光ディスクの間 の光路上に移動させる移動手段を備えた光ヘッドを備え ている。

【0013】また、集束光学系によるフォーカス位置と 光ディスクの反射面との光軸方向の距離を検出するフォ 一カス誤差検出手段と、前記集光位置を光軸方向へ移動 させるフォーカス位置制御手段と、前記フォーカス誤差 検出手段の出力するフォーカス誤差信号を所定の第1の 基準値と比較し、前記フォーカス誤差信号が前記第1の 50 される集束光学系を有する。光ヘッド3は、これらの光

基準値よりも大なるときは第1の信号を出力する第1の 比較手段と、前記フォーカス誤差信号を所定の第2の基 準値とを比較して、前記フォーカス誤差信号が前記第2 の基準値よりも大なるときは第2の信号を出力する第2 の比較手段と、前記第1及び第2の信号が入力され、前 記フォーカス位置制御手段が前記フォーカス位置を前記 光ディスクへ近づく方向へ移動させたときに出力される 前配第1の信号と前記第2の信号の時間間隔を計測して 時間間隔情報を出力する計測手段とからなるディスク判

【0014】さらに、発光手段を光ディスクの記録領域 以外の特定の領域上に移動させる位置制御手段を備えて いる。

[0015]

【作用】本発明は上記した構成により、装着された光デ ィスクのディスク基板の厚さに応じて、制御手段が最も 収差の発生が少ない波面補正手段を選択し、移動手段が そのような波面補正手段を発光手段と光ディスクの間の 光路上に位置させることにより、発光手段からの光ビー

【0016】また、ディスク判別手段は、フォーカス位 置制御手段が光ビームのフォーカス位置を光ディスクに 近づく方向に移動させる。フォーカス誤差検出手段が出 力するフォーカス誤差信号のレベルが、第1の基準値よ りも大なるときに第1の比較手段が出力する第1の信号 と、第2の基準値よりも大なるときに第2の比較手段が 出力する第2の信号との時間間隔を計測手段が計測し、 時間間隔の長さによってディスク基板の厚さを判別す

【0017】さらに、位置制御手段が光ディスクの記録 領域以外の特定の領域上に発光手段を移動させ、光ディ スクの回転を止めた状態で光束をこの領域に集光させ て、反射光によって時間間隔の計測を行うようにしてい

[0018]

【実施例】本発明では複数のディスク基板厚さに適用可 能であるが、実施例においてはディスク基板の厚さは2 種類として以下説明する。

【0019】図1は本発明の実施例における光ディスク 補正するN個の波面補正手段と、N個の波面補正手段を 40 装置の構成図、図2は同実施例における光ディスクの断 面と対物レンズによる集光の様子を示す模式図、図3は 同実施例における光ヘッドの詳細な構成図である。

> 【0020】図1において、1は第1または第2の光デ ィスクであり、両光ディスクのディスク基板の厚さは互 いに異なる。2は光ディスク1を収納して保護するカー トリッジであり、プラスチックなどで形成されている。 3は光検出信号を出力し、また記録信号を入力される光 ヘッドであり、図示されない対物レンズ、半導体レー ザ、フォトディテクタ、ビームスプリッタなどから構成

学素子を保持するペースおよびアクチュエータを有す る。4は光ディスク1の下面に設置され、光ヘッド3を ディスクの半径方向に、ディスク面と平行に移動させる リニアモータである。11は光ヘッド3が出力する光検 出信号を受け、トラッキング誤差信号を出力するトラッ キング誤差検出回路、12はトラッキング誤差信号が入 カされ、光ヘッド3のアクチュエータへ駆動信号を出力 するトラッキング制御回路である。13は光検出信号が 入力され、フォーカス誤差信号を出力するフォーカス誤 差検出回路、14はフォーカス誤差信号が入力され、光 10 ヘッド3のアクチュエータへ駆動信号を出力するフォー カス制御回路である。15は後述するシステムコントロ ーラ22が出力する制御信号によって、リニアモータ4 へ駆動信号を出力するリニアモータ制御回路である。1 6はフォーカス誤差検出回路13からフォーカス誤差信 号が入力され、後述するシステムコントローラ22へ識 別信号を出力するディスク判別回路である。17は光検 出信号が入力され、後述するスピンドルモータ18へ制 御電流を出力するスピンドル制御回路であり、18は光 ディスク1を回転させるスピンドルモータである。19 は入力された光検出信号から、復調及び/またはデコー ド等の信号処理を行い、オーディオ信号などに変換し、 もしくは光ディスク1に記録するための情報信号を後述 する半導体レーザ駆動回路(以下、LD駆動回路と称 す) 20に出力する信号処理回路である。20は、光へ ッド3の半導体レーザを発光させるための駆動電流を出 カするLD駆動回路である。22は、ディスク判別回路 16から識別信号を入力され、光ヘッド3, フォーカス 制御回路14、リニアモータ制御回路15、ディスク判 別回路16, 信号処理回路19及びLD駆動回路20に 30 制御信号を出力するシステムコントローラである。

【0021】ここで、第1の光ディスクは、CDまたは CDと同等の記録密度を有する光ディスクで、図2 (a) に示すようにディスク基板の厚さ d1は1.2 m mである。また、第2の光ディスクはそれよりも高密度 記録が可能な光ディスクであり、同図(b)に示すよう にディスク基板の厚さd2はチルト誤差による集光スポ ットの収差を小さくするために、前述のd1よりも小さ く設計され、例えば $d_2=0$. 3 mmである。

【0022】さらに、図3 (a) において、1は第1ま 40 たは第2の光ディスク、32は光源となる半導体レー ザ、33は半導体レーザ32からのビームを平行化する コリメータレンズ、34はピームを2分割するピームス プリッタ、46はビームを光ディスク1上に集光する対 物レンズ、37はピームスプリッタ34で分割された反 射光を集光する検出レンズ、38は集光された反射光か ら光検出信号を得るためのフォトディテクタである。5 6は対物レンズ46を保持するレンズホルダ、57はレ ンズホルダ56を支持するアクチュエータで、前述のト ラッキング制御回路12及びフォーカス制御回路14よ 50 46によって光ディスク1上に集光される。光ディスク

り駆動される。また、54は、その光軸が対物レンズ4 6の光軸と平行になるよう、後述されるスライダ55に 取り付けられた波面補正レンズである。55は波面補正 レンズ54を支持し、ビームスプリッタ34と対物レン ズ46の間の光束に垂直な面内を横切るように設置され たスライダで、波面補正レンズ54をこの面内で移動可 能にしている。しかも、移動する範囲は、波面補正レン ズ54がその光束から完全に外れた位置(同図において P1で表す)か、もしくは、対物レンズ46へ入射する レーザビームが通過する位置(同図に於てP2で表す) である。同図(b)は、波面補正レンズ54及びスライ ダ55を光軸方向からみた平面図である。同図に於て、 波面補正レンズ54は矢印で示す方向に沿って移動可能

になっている。以上は、図示しない同一のベース部材上

に設置され、光ヘッド3を構成している。このベース部

材は通常アルミニウムなどで形成され、リニアモータ4

に取り付けられている。

【0023】ここで、対物レンズ46は図2(b)に示 すように、例えばNA=0.8で、波長780nmのレ 20 ーザピームを約 ϕ 1. 2μ mのスポット径に集光でき、 しかも、厚さd2のディスク基板による収差を補正する ように光学設計されている。一方、波面補正レンズ54 は、図2(a)及び(c)に示すように、対物レンズ4 6との合成光学系が、例えばNA=0.45で、厚さd 1のディスク基板による収差を補正するような設計がな されている。すなわち、光ヘッド3では、対物レンズ4 6は半導体レーザ32、コリメータレンズ33、ビーム スプリッタ34とともに第2の光ディスクに対応した第 2の集束光学系を構成し、また、この第2集束光学系に 波面補正レンズ54を加えることによって、第1の光デ ィスクに対応した第1の集束光学系を構成しているとみ なすことができる。

【0024】以上のように構成された本実施例の光ディ スク装置について、以下その動作を説明する。

【0025】まず、第2の光ディスクの入ったカートリ ッジ2が本実施例の光ディスク装置に装着された場合に ついて説明する。カートリッジ2が装着されると、シス テムコントローラ22はLD駆動回路20. フォーカス 制御回路14,ディスク判別回路16に制御信号を出力 し、カートリッジ2の中身が第1の光ディスクと第2の 光ディスクのどちらであるかを識別する。この動作及び ディスク判別回路16の構成の詳細は後で説明する。シ ステムコントローラ22がディスク判別回路16からの **識別信号により、装着された光ディスクが第2の光ディ** スクだと判断すると、スライダ55に制御信号を出力す る。制御信号が入力されると、スライダ55は波面補正 レンズ54をP1の位置に移動させる。半導体レーザ3 2の放射した光がコリメータレンズ33によって平行光 にされ、ピームスプリッタ34で反射され、対物レンズ 7

1によって反射された光は、再び対物レンズ46によっ て平行光にされ、第1のピームスプリッタ34を透過 し、検出レンズ37によってフォトディテクタ38上に 集光される。フォトディテクタ38は、集光されたディ スク反射光から、光検出信号を信号処理回路19, スピ ンドル制御回路17,フォーカス誤差検出回路13及び トラッキング誤差検出回路11へ出力する。アクチュエ ータ57は、トラッキング制御回路12及びフォーカス 制御回路14からの駆動電流によって、レンズホルダ5 6をトラッキング方向及びフォーカシング方向に微小変 10 位させ、レーザビームを光ディスク1上の情報トラック に適正に集束させる。

【0026】トラッキング誤差検出回路11は、入力さ れた光検出信号からトラッキング誤差信号を生成し、ト ラッキング制御回路12へ出力する。トラッキング誤差 量の検出は、3ビーム法やプッシュプル法などの既知の 方法が適用できる。トラッキング制御回路12は、トラ ッキング誤差信号に応じてトラッキングアクチュエータ 駆動信号を生成し、トラッキング誤差が零になるように ォーカス誤差検出回路13も同様に、非点集差法などの 既知のフォーカス誤差検出法によって、フォーカス誤差 信号を生成し、フォーカス制御回路14及びディスク判 別回路16へ出力する。フォーカス制御回路14は、フ ォーカス誤差信号に応じてフォーカスアクチュエータ駆 動信号を生成し、フォーカシング誤差が零になるように 光ヘッド3のアクチュエータ57を制御する。リニアモ ータ制御回路15は、システムコントローラ22の制御 信号によって、リニアモータ4に駆動電流を出力し、光 ヘッド3を光ディスク1の内周方向または外周方向へ移 30 動させる。スピンドル制御回路17は、光検出信号から クロック成分を抜き出してスピンドルモータ18を制御 し、光ディスク1を線速度一定(CLVと称する)ある いは角速度一定(CAVと称する)などで回転させる。 信号処理回路19は、再生時には光検出信号から情報信 号を生成し、復調及び復号等の信号処理を行って、音声 または映像信号等として外部へ出力する。一方、記録時 には外部から入力された音声または映像信号などを符号 化、変調などの信号処理を施して、記録信号としてLD 駆動回路20へ出力する。LD駆動回路20は光ヘッド 40 3の半導体レーザ32へ入力する駆動電流を記録信号に よって変調することによって、レーザビームの強度を変 睭し、第2の光ディスク1へ情報信号を記録させる。こ のように、カートリッジ2が脱着されるまで、光ヘッド 3は第2の光ディスク1に情報信号の記録、再生もしく は消去を行う。

【0027】一方、装着された光ディスク1が第1の光 ディスクの場合は、システムコントローラ22が、波面 補正レンズ54をP1の位置に移動させるようにスライ

2が放射したレーザピームは、波面補正レンズ54と対 物レンズ46を通過して、光ディスク1の情報トラック 上に収差なく集光され、情報信号の適切な記録、再生も しくは消去が行われる。そのほかの構成要素の動作は、 前述した第2の光ディスクの場合と同じである。

【0028】次に、ディスク判別回路16の詳細を図を 参照しながら説明する。図4は本実施例におけるディス クの厚さを識別する部分のプロック図である。同図にお いて、60はフォーカス誤差検出回路13の出力りが入 力され、後述するドライバ61へ位相補償された誤差信 号を出力する位相補償フィルタ、61は位相補償フィル 夕60もしくは後述するランプ発生回路63から信号が 入力され、アクチュエータ57へ駆動電流を出力するド ライバ、62は位相補償フィルタ60とドライバ61の 間に設置されたゲートで、コントローラ22から制御信 号で制御される。63はドライバ61ヘランプ信号aを 出力するランプ発生回路である。以上はフォーカス制御 回路14の構成要素となっている。また、70はフォー カス誤差検出回路13からのフォーカス誤差信号 bと、 光ヘッド3のアクチュエータ57を制御する。また、フ 20 システムコントローラ22からのリセットパルスとが入 カされ、スタートパルスcを後述するカウンタ72に出 力する第1のレベルコンパレータ、71はフォーカス誤 差信号りが入力され、ストップパルスdを後述するカウ ンタ72に出力する第2のレベルコンパレータ、72は スタートパルスc及びストップパルスdを入力され、カ ウント値を後述する識別回路73に出力するカウンタ、 73はカウント値が入力され、コントローラ22へ識別 信号を出力する識別回路であり、以上はディスク判別回 路16を構成している。

> 【0029】また図5は、光ディスクの基板厚さの識別 を行うときの、図4に示したa~dの各箇所における信 号波形を示した波形図である。(a) はランプ発生回路 63の出力電圧である。(b) はフォーカス誤差信号で あり、点線は第1のレベルコンパレータ70の比較電圧 V1、及び、第2のレベルコンパレータ71の比較電圧 V2を示している。この信号において、左のS字波形は 光ディスク1の基板表面でのレーザビームの反射によっ て生じ、右のS字波形はレーザビームが基板を透過し、 正規の反射位置である記録層において反射することによ って生じる。一般に前者のS字波形は後者のS字波形に 対して数分の1の大きさである。(c)は第1のレベル コンパレータ70の出力波形、(d)は第2のレベルコ ンパレータ71の出力波形である。

【0030】以下、同図を参照しながら、本実施例の光 ディスク装置がフォーカス制御回路14及びディスク判 別回路16によって、光ディスク1のディスク基板の厚 さを識別する過程の動作について説明する。

【0031】まず、光ディスク1が装着されると、シス テムコントローラ22からの制御信号によりゲート62 ダ55に制御信号を出力する。よって、半導体レーザ3 50 は開かれた状態(OFF)となり、ランプ発生回路63

が図5(a)に示すように、ランプ波形信号をドライバ 61へ出力する。ドライバ61はこのランプ波形信号に したがって光ヘッド3のアクチュエータ57を駆動し、 対物レンズ46を一定速度vで光ディスク1に近づけ る。

【0032】対物レンズ46がディスク面に近づくと、 まず、図5(b)に示すように、ディスク表面からの反 射によりフォーカス誤差信号にS字波形が現われる。比 較電圧 V₁ はこの S 字波形の最大値よりも低く、 V₂ は高 (c) に示すように、第1のレベルコンパレータ70の 出力は変化する。これが、スタートバルスとしてカウン タ72へ入力される。また、一度スタートパルスが出力 されると、リセットパルスが入力されるまで出力信号は ホールドされる。

【0033】さらに、対物レンズ46が光ディスク1に 近づくと、今度は正規の反射位置からの反射により、フ ォーカス誤差信号に正規のS字波形が現われる。V₂は このS字波形のレベルよりも低く設定されているため、 2のレベルコンパレータ71の出力が変化する。これが ストップパルスとしてカウンタ72へ入力される。第1 のレベルコンパレータ70はホールドされたままなの で、その出力信号に変化はない。カウンタ72はスター トパルスからストップパルスまでの時間を計測し、カウ ント値を識別回路73へ出力する。対物レンズ46は一 定速度で光ディスク1に近づいていたので、2つのS字 波形の時間差は反射位置の差、即ちディスク基板の厚さ に比例する。識別回路73は入力されたカウント値と、 予め設定された基準値とを比較する。計数基準値よりも 30 る。 小さければ基板厚さが薄い光ディスクだと判定し、大き ければ厚い光ディスクだと判定して、識別信号をコント ローラ22へ出力する。計数基準値の大きさは、例え ば、図2で示した d1及びd2を用いると、時間量に換算 して(d₁-d₂)/vとするのが適当である。

【0034】識別信号を受け取ると、システムコントロ ーラ22はランプ発生回路63に制御信号を出力してラ ンプ信号の発生を止める。また、リセットパルスを出力 して、第1のレベルコンパレータ70を初期状態に戻 す。このようにして、光ディスク1のディスク基板の厚 40 逆の構成をとってもよい。即ち、対物レンズ46を第1 さが識別される。

【0035】さらに好ましくは、光ディスク1が記録可 能型ディスクである場合には、ディスクの回転を止めた 状態で、ディスク内周部や板厚識別用に特別に設けられ た領域等、情報記録領域以外の領域で板厚識別を行う方 がよい。これにより、板厚を識別するために、ディスク 上の同一場所に長時間レーザービームを照射して記録膜 が破壊されたり、記録済みの情報が消去されるという事 態を防止することができる。ディスク内周部で板厚の判 下説明する。

【0036】光ディスク1が装着されると、システムコ ントローラ22はリニアモータ制御回路15に制御信号 を出力し、リニアモータ4に光ヘッド3を光ディスク1 の内周部へ移動させる。光ヘッド3の移動が完了する と、LD駆動回路20はシステムコントローラ22から の制御信号により、光ヘッド3の半導体レーザ32を一 定強度で発光させる。半導体レーザ32からのレーザビ ームはディスク内周部の非記録領域に集光され、前述し く設定されている。従って、 V_1 を越えた時点で図 5 10 たようにディスクからの反射光によりディスク判別回路 14が板厚の計測を行う。板厚の判別が完了すると、シ ステムコントローラ22はスピンドルモータ18で光デ ィスク1を回転させ、フォーカス及びトラッキング制御 を開始するようフォーカス制御回路14及びトラッキン グ制御回路12に制御信号を出力する。 両制御が安定す ると、光ヘッド3は所定の開始位置まで移動され、記 録、再生もしくは消去を開始する。

10

【0037】以上のように本実施例によれば、厚さd2 のディスク基板に対しては対物レンズ46によってレー フォーカス誤差信号のレベルがV₂を越えた時点で、第 20 ザピームを収差なく集光し、厚さd₁のディスク基板に 対しては対物レンズ46と波面補正レンズ54によって レーザビームを収差なく集光することによって、どちら のディスクにも情報信号を良好に記録、再生もしくは消 去できる。

> 【0038】また、ランプ発生回路63の出力により対 物レンズ46を一定速度でディスク面に近づけ、フォー カス誤差信号に生じる2つのS字波形の発生する時間間 隔をカウンタ72が計測することにより、特別の検出器 を設けること無しにディスク基板の厚さが識別可能にな

> 【0039】また、記録可能型光ディスクの場合、シス テムコントローラ22の制御によって、板厚の判別はデ ィスク内周部などの記録領域外の領域において行われる ため、レーザービームの長時間照射によって記録済みの 情報が破壊されることもない。

【0040】なお、本実施例の光ヘッド50は、厚さd 2のディスク基板に対応した対物レンズ46を備え、一 方厚さdiのディスク基板に対しては、波面補正レンズ 54で更に収差補正を加える構成をとっているが、この の光ディスクに対応した収差補正とNAを有するレンズ に代え、一方、厚さ d2のディスク基板に対応した収差 補正とNAをなすよう設計された波面補正レンズを備え た構成でも、前述の効果が得られる。また、2つの波面 補正レンズを備えて、それぞれ対物レンズとともに第1 及び第2の光ディスクに対応した収差補正とNAを有す るような光学系の構成にしてもよい。

【0041】また、本実施例では、対物レンズ46が対 応した板厚とは異なる光ディスクに対して、波面補正手 別を行う場合の、本実施例の光ディスク装置の動作を以 50 段として波面補正レンズ54を用いたが、液晶ホログラ 11

ムなどの波面変換素子を対物レンズの光路上に配置し て、光ディスクへの集束光の波面を板厚に応じて波面変 換素子によって切り換えてもよい。この場合は、電気的 な制御信号によって、波面を変化無しに通過させたり、 収差の補正とNAの変更を行うように波面を変換できる ので、スライダ55等の機械的な移動手段が不必要にな り、光ヘッド3を小型、軽量化できるという優れた効果 がある。

【0042】また、本実施例においては、ディスク基板 の厚さが2種類として説明したが、3種類以上でも本発 10 明は適用できる。この場合には、板厚の種類の数に応じ て、波面補正レンズの個数を増やせばよい。また、光デ ィスクの識別手段については、計数基準値の個数を板厚 の種類の数に応じて増やして、複数のカウント値を識別 できるような構成にすればよい。

[0043]

【発明の効果】以上説明したように、本発明によれば、 N個のディスクのそれぞれの基板厚に対応した対物レン ズ及び波面補正手段を備えた構成をとったために、どの 光ディスクに対しても記録または再生が可能な光ディス 20 32 半導体レーザ ク装置が実現でき、その実用的効果は大きい。

【0044】また、フォーカス位置制御手段が対物レン ズをディスク面に近付けたときに、フォーカス誤差信号 に生じる2つのS字波形の発生する時間間隔を計測手段 が計測することにより、ディスク基板の厚さを特別の検 出器を設けること無しに識別可能になる。

【0045】さらに、時間間隔情報を計測するために発 光手段からの光束を集光させる位置を、光ディスク上の 記録領域以外の特定の領域にすることにより、記録済み の情報が集光された光束によって破壊されることはな 30 72 カウンタ 11.

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施例における光ディスク装置の構成 を示すプロック図

12

【図2】同実施例における光ディスクの断面と対物レン ズによる集光の様子を示す模式図

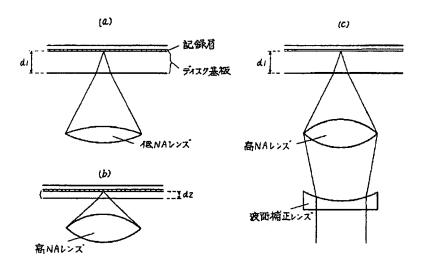
【図3】同実施例における光ヘッドの詳細な構成を示す プロック図

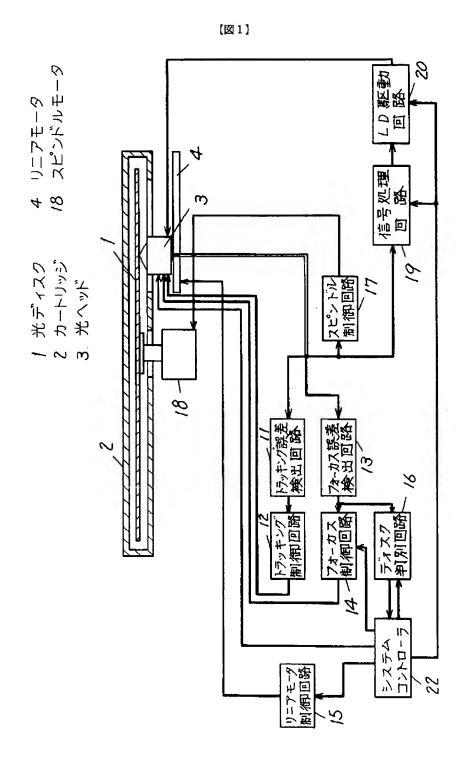
【図4】同実施例におけるディスクの厚さを識別する部 分の内部構成を示すプロック図

【図5】図4の動作説明に供する信号波形を示す波形図 【図6】従来における厚さの異なるディスク基板による 収差の発生状況を説明する略側面図

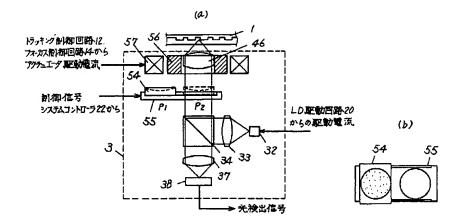
- 【符号の説明】 1 光ディスク
- 3 光ヘッド
- 13 フォーカス誤差検出回路
- 14 フォーカス制御回路
- 16 ディスク判別回路
- 22 システムコントローラ
- 38 フォトディテクタ
- 46 対物レンズ
- 54 波面補正レンズ
- 55 スライダ
- 57 アクチュエータ
- 63 ランプ発生回路
- 6 4 加算器
- 70 第1のレベルコンパレータ
- 71 第2のレベルコンパレータ
- 73 識別回路

【図2】

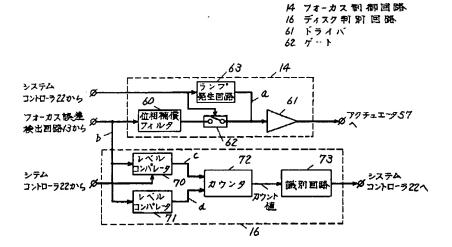




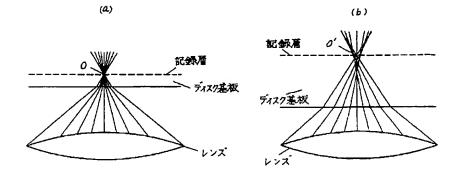
[図3]



【図4】



【図6】



1 1 m

【図5】

